

Multi-core-Kommunikationsmechanismus zwischen AUTOSAR und Linux

Sven Killig

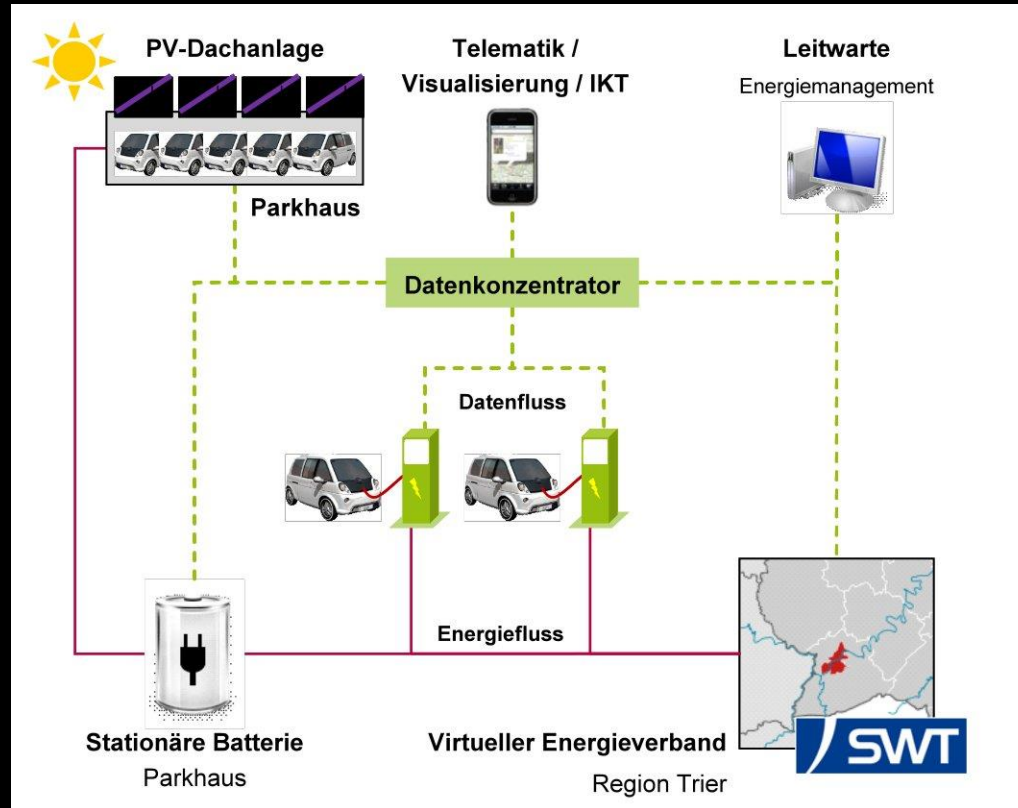
Betreuer: Prof. Dr. Jörn Schneider

Grundlegende Begriffe und Konzepte

- OS
- WCET
- RTOS
 - AUTOSAR
 - Tasks
 - ArcCore AB
 - Arctic Core
 - Arctic Studio
- CAN-Bus
- Dual core
- Linux .ko

- 7 Stadtwerke
- F&E-Partner
- Smart
 - Traffic
 - Grid
- Hub TR
 - Stadtwerke
 - ABB AG
 - FVV
 - HS
 - Uni

Gesamtkonzept Hub TR

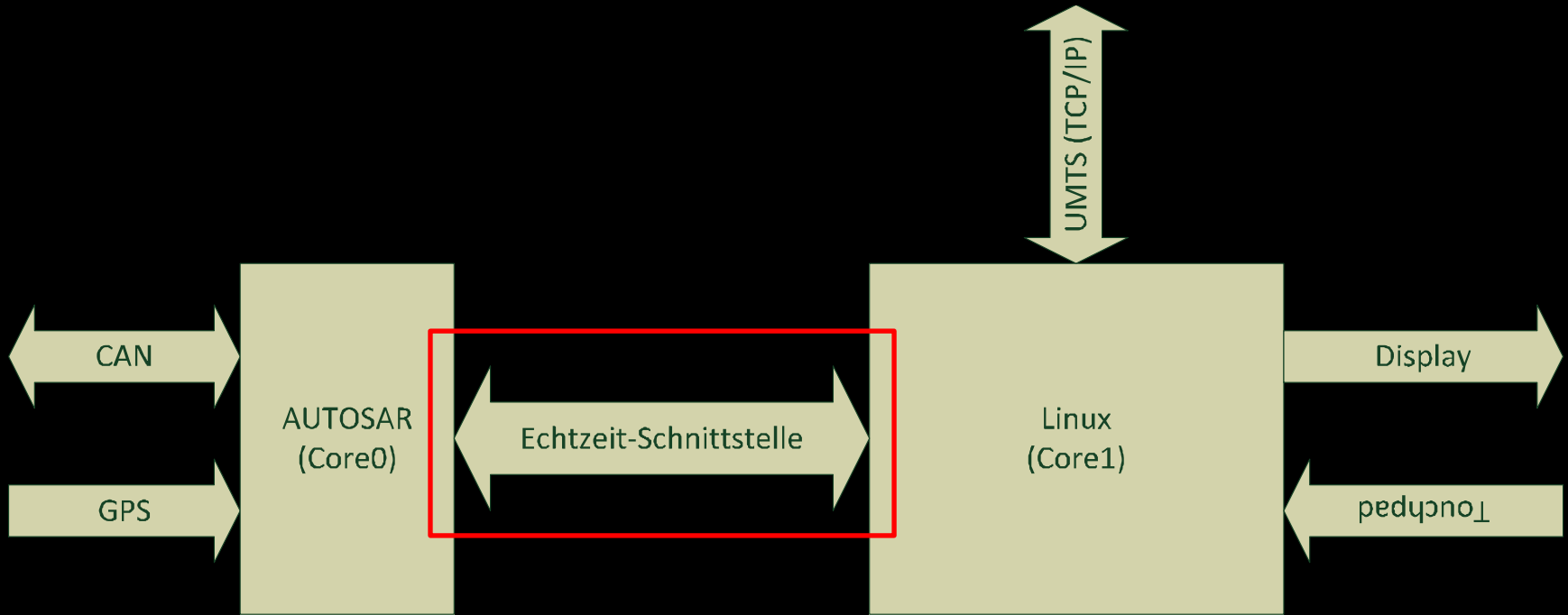


Ermittlung der Nutzerakzeptanz

Überblick Feldversuch



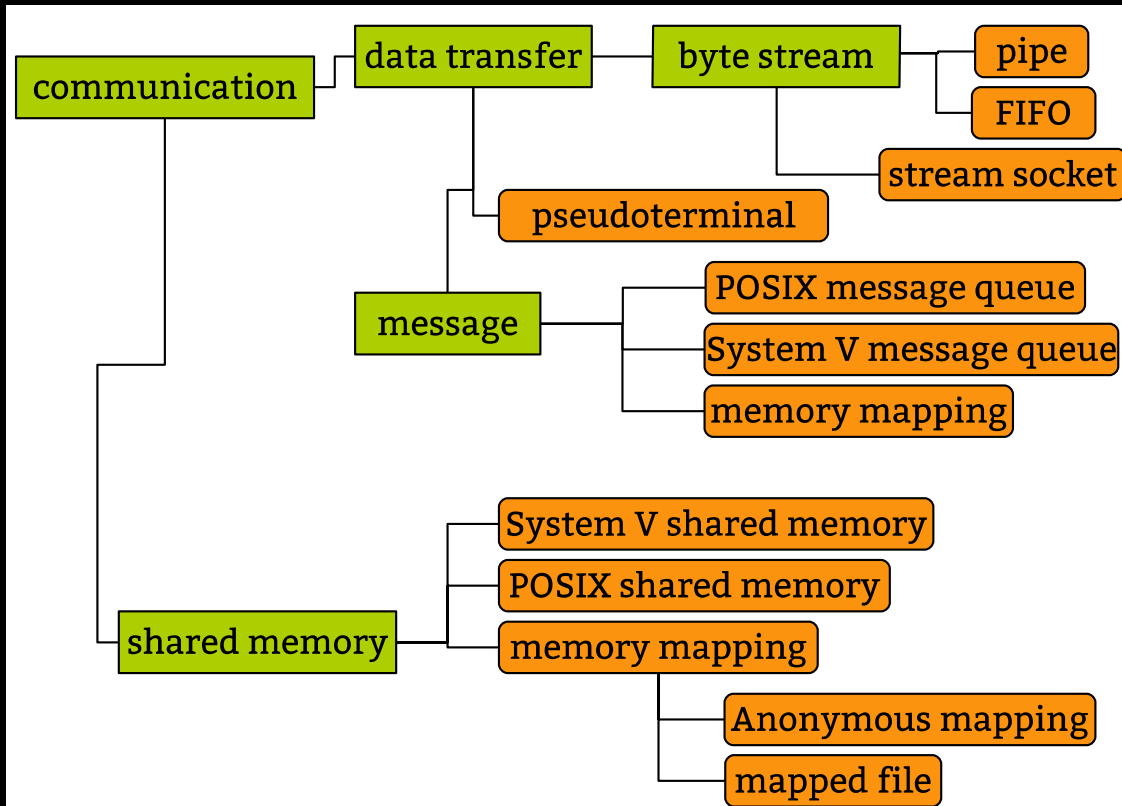
Architektur Fahrzeugrechnersystem



Problemstellung

- Ralf Kaiser: data logger
- MP
 - SMP
 - AMP
- RPMsg
- IPC

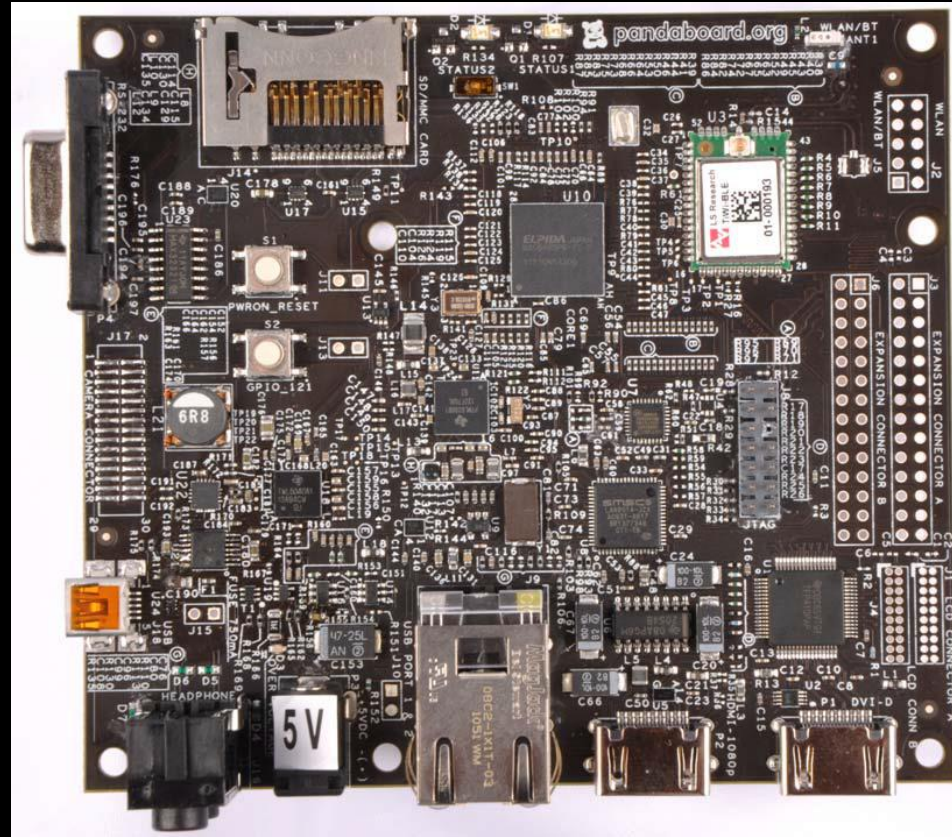
Linux IPC: communication



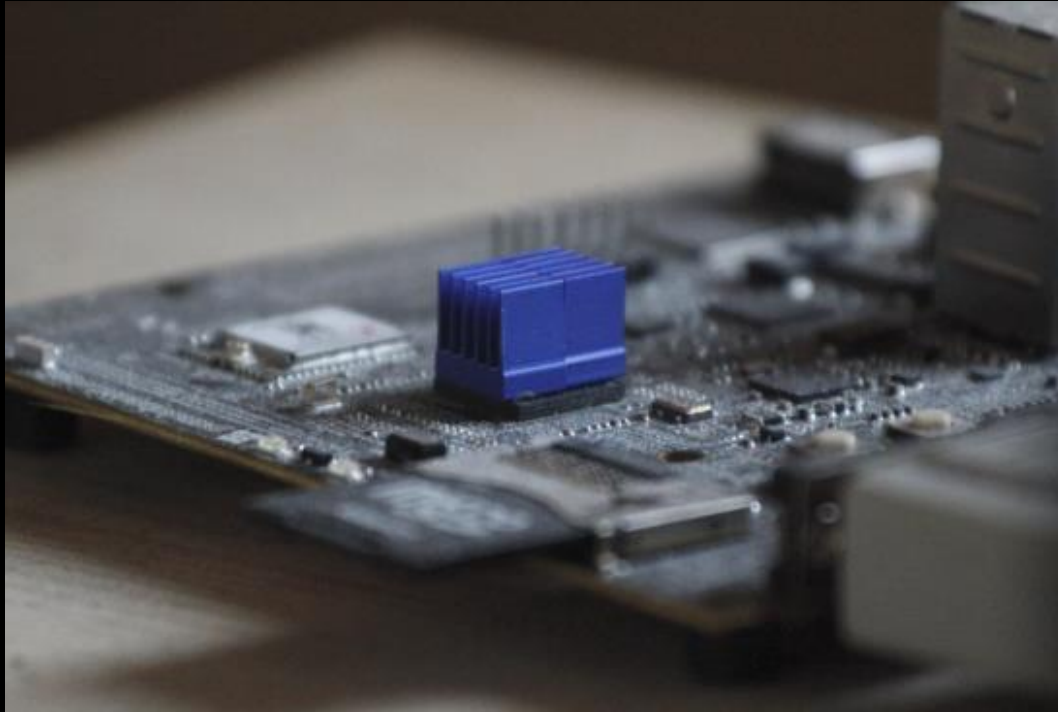
Aufgabenstellung und Zielsetzung

- producer/consumer
- Benachrichtigung
 - IPI
 - Polling

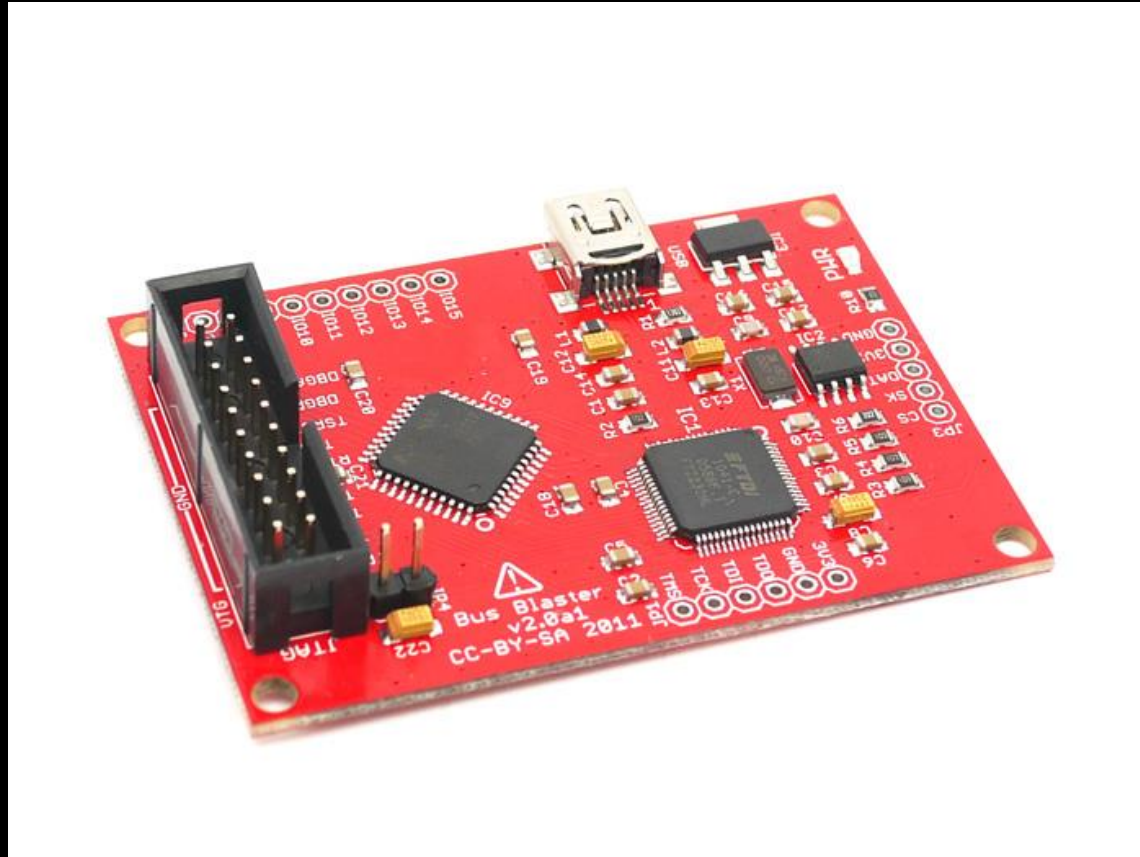
Pandaboard



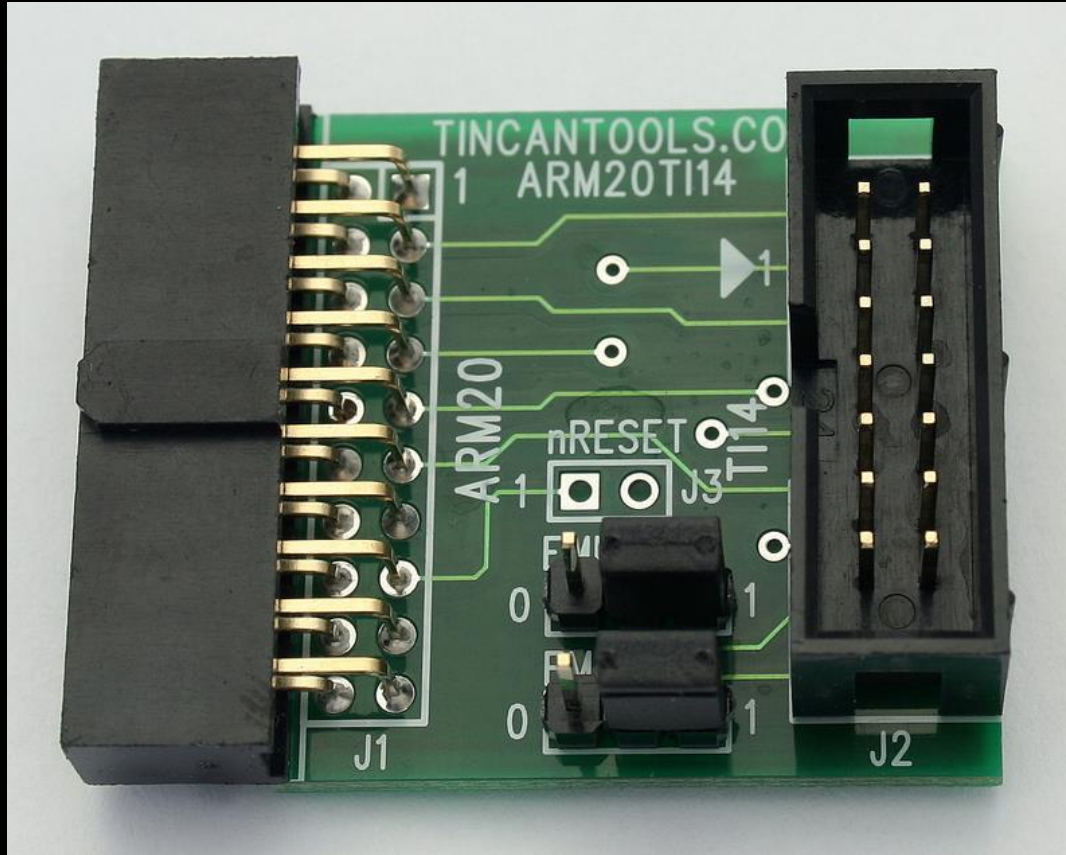
Kühlkörper



Bus Blaster



Adapter ARM20T114



Kette Arctic Studio → Pandaboard

Arctic Studio/eclipse CDT (DSF)

gdb

OpenOCD

MiniUSB-Kabel

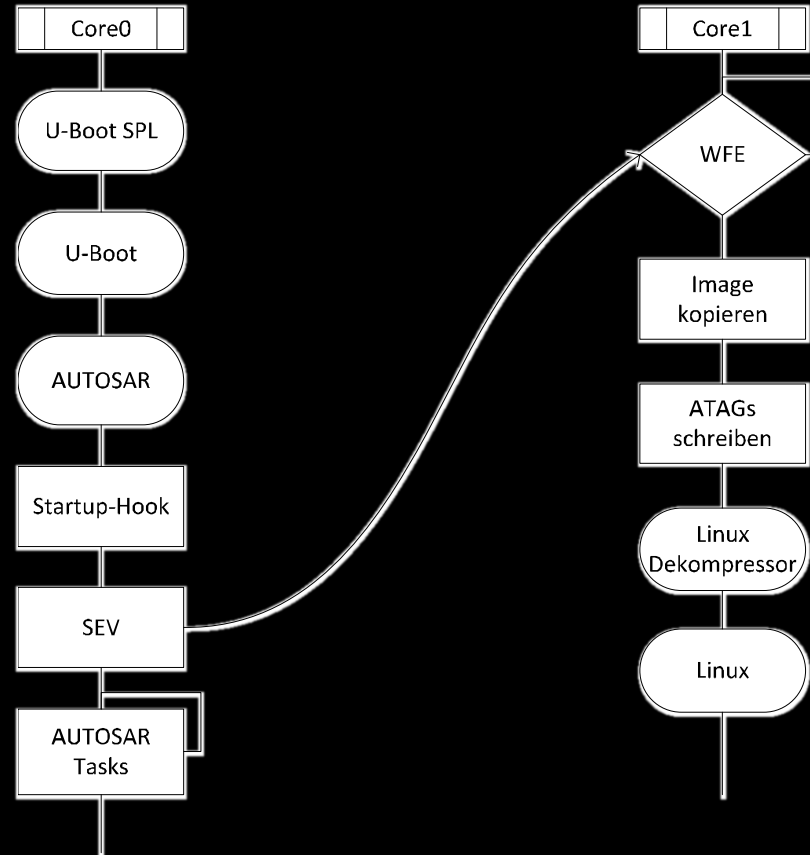
Bus Blaster

ARM20TI14-Adapter

14-poliges Flachbandkabel

Pandaboard

Angepaßte Bootkette



- shared mem Ringpuffer; Adresse von AUTOSAR → Linux
 - Zählvariablen
 - Nachrichten fester Größe
- Producer prüft, ob bereits voll
- Consumer prüft, ob neue Nachricht vorhanden

Memory maps

0xBFFFFFFF	Ende des Puffers
0xBFF00000	Anfang des Puffers
0x82500000	Anfang des RAM-Abschnitts gemäß kernel command line mem=986M@0x82500000

...	
272	message 1
8	message 0
4	consumeCount
0	produceCount

263	payload Ende
8	payload Beginn
4	command
0	seqence_number

Ausblick

- memory barriers
- Gegenrichtung
- IPIs

Fazit

- Datenübertragung möglich
- lockfree
- waitfree

Erkenntnisse:

- dual core
- AUTOSAR
- JTAG
- kernel workqueue